

DRAFT

IMECE2017-70109

**USE OF THE MOVING FRAME METHOD IN DYNAMICS TO MODEL GYROSCOPIC
CONTROL OF SMALL CRAFTS AT SEA
EXPERIMENT: PART 2 OF TWO PAPERS**

Håkon Teigland
Marine Engineering
Høgskulen på Vestlandet
Bergen, Norway
teiglandh@gmail.com

Andreas Flåten
Marine Engineering
Høgskulen på Vestlandet
Bergen, Norway
andreas_flaten@live.com

Martin R. Lied
Marine Engineering
Høgskulen på Vestlandet
Bergen, Norway
martin.roll.lied@gmail.com

Caspar C. Smith
Marine Engineering
Høgskulen på Vestlandet
Bergen, Norway
Casparsmith0709@hotmail.com

Joakim F. Nyland
Subsea Engineering
Høgskulen på Vestlandet
Bergen, Norway
Joakim_f_n@hotmail.com

Gloria Stenfelt
Marine Engineering
Høgskulen på Vestlandet
Bergen, Norway
Gloria.Stenfelt@hvl.no

Thomas Impelluso
Mechanical Engineering
Høgskulen på Vestlandet
Bergen, Norway
tjm@hvl.no

This paper may be presented at IMECE 2017 in Tampa, Florida